Análisis de Imágenes Digitales Agosto 2023

CINVESTAV - UNIDAD TAMAULIPAS

Dr. Wilfrido Gómez-Flores

Luis Alberto Ballado Aradias

Información

1.
$$x[n] = u[n+3] + 0,5u[n-1]$$

graph0.png

2.
$$x[n] = -1^n u[-n-2]$$

graph1.png

3.
$$x[n] = \sum_{i=0}^{\infty} 4\delta[n - 3k - 1]$$

graph2.png			

- 1. y[n] = 3x[n-1] + 2x[n-2] + 0.75x[n+4] 3y[n-1]
 - · Es un Sistema Lineal
 - El valor de la salida depende de valores futuros de la entrada, el sistema tiene memoria
 - Debido a que la salida depende de valores futuros de la entrada el sistema no es causal
 - · Sistema Inestable por la retroalimentación
 - · Variante en el tiempo
 - · Ecuación en diferencia
 - Respuesta al impulso **Infinita** por la dependencia a los valores futuros
 - · Cuarto orden (4 bloques de memoria)
- 2. $y[n] = x[n]cos\left[\frac{n}{2\pi}\right]$
 - · Sistema No lineal, tiene una función periódica
 - Invariante en el tiempo
 - Los valores de salida n dependen solo de valores de entrada en el momento n, sistema sin memoria
 - · La salida no depende de valores futuros, el sistema es causal
 - · Respuesta al impulso Infinita
 - · Primer orden
- 3. $y[n] = 2n^2x[n] + n \times x[n+1]$
 - No es un Sistema Lineal por el termino cuadratico
 - El valor de la salida depende de valores futuros de la entrada, el sistema tiene memoria
 - Debido a que la salida depende de valores futuros de la entrada el sistema no es causal
 - · Sistema Inestable
 - · Variante en el tiempo
 - · Respuesta al impulso Infinita

$$x[n] = u[n+3] + 0,5u[n-1]$$
(1)

$$X[z] = x[n] \cdot z^{-n}$$

$$X[z] = \sum_{k=-3}^{-\infty} 1 \cdot z^{-k} + 0, 5 \sum_{k=1}^{\infty} 1 \cdot z^{-k}$$

$$X[z] = \sum_{n=-3}^{-\infty} \left(\frac{1}{z}\right)^n + 0, 5 \sum_{n=1}^{\infty} \left(\frac{1}{z}\right)^n$$

A partir de la serie geométrica:

$$\sum_{n=0}^{N} r^{n} = \frac{1 - r^{N+1}}{1 - r} \implies \frac{\left(\frac{1}{z}\right)^{-3} - 0}{1 - \frac{1}{z}} + \frac{0, 5\left(\frac{1}{z}\right)^{1} - 0}{1 - \frac{1}{z}}$$

$$X[z] = \frac{z^{3}}{1 - z^{-1}} + \frac{0.5 \cdot z^{-1}}{1 - z^{-1}}$$

$$= \frac{z^{3} + 0, 5 \cdot z^{-1}}{1 - z^{-1}}$$

expresando en positivos

$$=\frac{z^3+0,5\cdot z^{-1}}{1-z^{-1}}\cdot \frac{z}{z}=\frac{z^4+0,5}{z-1}$$

$$x[n] = -1^n u[-n-2] (2)$$

$$X[z] = -1^{n}u[-n-2] \cdot z^{-n}$$
$$X[z] = \sum_{n=-2}^{-\infty} -1^{n} \cdot z^{-n} = \sum_{n=-2}^{-\infty} -\left(\frac{1}{z}\right)^{n}$$

A partir de la serie geométrica:

$$X[z] = \frac{\left(-\frac{1}{z}\right)^{-2} - 0}{1 - \left(-\frac{1}{z}\right)} = \frac{\frac{1}{z^{-2}}}{1 + z^{-1}} = \frac{z^2}{1 + z^{-1}} \cdot \frac{z}{z}$$

expresando en positivos

$$X[z] = \frac{z^3}{z+1}$$

$$x[n] = \sum_{k=0}^{\infty} 4\delta[n - 3k - 1]$$
 (3)

$$X[z] = 4\sum_{k=0}^{\infty} z^{-3k-1} = 4\sum_{k=0}^{\infty} \left(\frac{1}{z}\right)^{-3k-1}$$

A partir de la serie geométrica:

$$X[z] = 4\left(\frac{\left(\frac{1}{z}\right)^{-(3\cdot0)-1}}{1-\frac{1}{z}}\right) = \frac{4z}{1-z^{-1}\cdot\frac{z}{z}} = \frac{4z^2}{z-1}$$

$$y[n] = 3x[n-1] + 2x[n-2] + 0.75x[n+4] - 3y[n-1]$$
(4)

$$y[n] + 3y[n-1] = 3x[n-1] + 2x[n-2] + 0.75x[n+4]$$

$$Y[z] + 3Y[z] \cdot z^{-1} = 3X[z] \cdot z^{-1} + 2X[z] \cdot z^{-2} + 0.75X[z] \cdot z^{4}$$

$$Y[z] \left(1 + \frac{3}{z}\right) = X[z] \left(\frac{3}{z} + \frac{2}{z^{-2}} + 0.75z^{4}\right)$$

$$\frac{Y[z]}{X[z]} = \frac{3z^{-1} + 2z^{-2} + 0.75z^{4}}{1 + 3z^{-1}} \cdot \frac{z}{z} = \frac{3 + 2z + 0.75z^{5}}{z + 3}$$

$$y[n] = x[n]\cos\left[\frac{n}{2\pi}\right] \tag{5}$$

$$\begin{split} Y[z] &= X[z]z^0 \cdot \frac{z^2 - z \cdot \cos\left[\frac{n}{2\pi}\right]}{z^2 - 2z(\cos\left[\frac{n}{2\pi}\right]) + 1} \\ &\frac{Y[z]}{X[z]} = \frac{z^2 - z \cdot \cos\left[\frac{n}{2\pi}\right]}{z^2 - 2z(\cos\left[\frac{n}{2\pi}\right]) + 1} \end{split}$$

$$y[n] = 2n^2 \cdot x[n] + n \cdot x[n+1] \tag{6}$$

$$Y[z] = 2n^{2}X[z]z^{-0} + nX[z]z^{1} = X[z](2n^{2} + zn)$$
$$\frac{Y[z]}{X[z]} = 2n^{2} + zn$$

Realice un programa, en cualquier lenguaje que prefiera, que ejecute las siguientes tareas.

- Recibe como entrada en texto plano la descripción de una señal y de un sistema, discretos ambos.
- Dibuja la señal y la respuesta al impulso del sistema.
- Ejecuta la convolución entre ambas entradas y dibujar la señal resultante.

Correr el script:

- Tener python >= 3.10 instalado
- instalar numpy, matplotlib, dependiendo del manejador de paquetes puede que sea con la instrucción pip3.10 install nombredelpaquete

• donde el archivo datos esta conformado por las descripciones de entrada:

```
1    x[n]=u[n+3]+0.5*u[n-1]
2    x[n]=-1^n*u[-n-2]
3    x[n]=sigma(0,10,4*delta[n-3*k-1])
4    y[n]=3x[n-1]+2x[n-2]+0.75*x[n+4]-3y[n-1]
5    y[n]=x[n]*cos[n/2*pi]
6    y[n]=2*n**2*x[n]+n*x[n+1]
```

Código 3: Archivo con datos

NOTA

El programa nadamas grafica las señales descritas en el archivo datos.txt y **no efectua la respuesta al impulso ni realiza la convolución**